

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 2000304767 A

(43) Date of publication of application: 02.11.00

(51) Int. CI

G01P 15/135

G01D 1/18

G01D 5/12

G01H 1/00

G01P-15/00

(21) Application number: 11110883

(71) Applicant:

EAGLE SYSTEM:KK

(22) Date of filing: 19.04.99

(72) Inventor:

ITO HAYAO

ARITA MASAHIKO

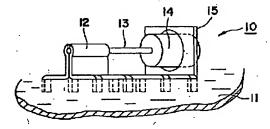
(54) ACCELERATION SENSOR AND DETECTING DEVICE FOR PHYSICAL CHANGE DURING TRANSPORTATION

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To make knowable the magnitude of an impact and the time of it when a packaged product receives the impact during transportation, etc.

SOLUTION: The acceleration sensor 10 comprises a fixing bracket 12 provided on a printed wiring board 11, a cylindrical vibration sensor 14 fixed to the tip end of a piano wire 13 extending from the fixing bracket 12 along the printed wiring board 11, and a contact board 15 which, comprising a contact hole surrounding the perimeter of the vibration sensor 14 with an interval, is so arranged on a printed wiring board 11 as to surround the vibration sensor 14 with the contact hole. An acceleration of at least a pre-set value accompanying an impact is detected from a contact between the vibration sensor 14 and the contact board 15.

COPYRIGHT: (C)2000,JPO





(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2000-304767 (P2000-304767A)

(43)公開日 平成12年11月2日(2000.11.2)

(51) Int.Cl.7		識別記号	F I	テーマコート*(参考)
G01P	15/135		G 0 1 P 15/135	2 F 0 7 7
G01D	1/18	•	G01D 1/18	A 2G064
	5/12		5/12	K
G01H	1/00	•	G01H 1/00	·c
G01P	15/00		G01P 15/00	С
			水龍 朱龍宋 宋龍安	R項の数17 OL (全 10 頁)



(21)出願番号 特願平11-110883

(22)出願日 平成11年4月19日(1999.4.19)

(71) 出願人 599054558

株式会社イーグルシステム

神奈川県綾瀬市上土棚中4丁目6番30号

(72)発明者 伊藤 速夫

神奈川県綾瀬市上土棚中4丁目6番30号

株式会社イーグルシステム内

(72)発明者 有田 雅比古

神奈川県綾瀬市上土棚中4丁目6番30号

株式会社イーグルシステム内

(74)代理人 100096910

弁理士 小原 肇

Fターム(参考) 2F077 AA46 AA49 EE09 TT35 TT66

20064 AA12 AB02 AB28 BA02 BA24

BB06 BB21 BB33 BB64 DD32

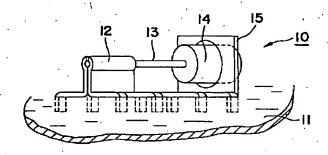
(54) 【発明の名称】 加速度センサ及び輸送時の物理的変化検出装置



(57)【要約】

【課題】 輸送時等に梱包製品が衝撃を受けた時に、その衝撃の大きさやその衝撃を受けた時間を知ることが難しかった。

【解決手段】本加速度センサ10は、加速度センサであって、ブリント配線基板11上に配設された固定具12と、この固定具12からブリント配線基板11に沿って張り出すピアノ線13の先端に固定された円柱状の振動センサ14と、この振動センサ14の周面を隙間を介して囲む接点孔15Aを有し且つこの接点孔15Aで振動センサ14を囲むようにブリント配線基板11上に配設された接触具15とを備え、振動センサ14と接触具15の接触により衝撃に伴う、予め設定された値以上の加速度を検出する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 衝撃に伴う、予め設定されたしきい値以上の加速度を検出する加速度センサであって、配線基板上に配設された導電性固定具と、この導電性固定具から上記配線基板に沿って張り出す導電性板バネの先端に固定された導電性の振動センサと、この振動センサの上下との間に隙間を介して上記配線基板上に配設された導電性接触具とを備え、上記導電性板バネと上記導電性接触具の接触によりしきい値以上の加速度を検出することを特徴とする加速度センサ。

【請求項2】 衝撃に伴う、予め設定されたしきい値以上の加速度を検出する加速度センサであって、配線基板上に配設された導電性固定具と、この導電性固定具から上記配線基板に沿って張り出す導電性線材の先端に固定された円柱状で導電性の振動センサと、この振動センサの周面を隙間を介して囲む接点用の孔を有し且つこの接点用の孔で上記振動センサを囲むように上記配線基板上に配設された導電性接触具とを備え、上記振動センサと上記導電性接触具の接触によりしきい値以上の加速度を検出することを特徴とする加速度センサ。

【請求項3】 上記配線基板により直角座標系のXY面を形成すると共に、上記振動センサを直角座標系の原点に配置し且つ上記導電性線材をX軸とY軸の挟む角度を二等分する位置に配置したことを特徴とする請求項2に記載の加速度センサ。

【請求項4】 上記孔はX、Y、Zで等しい加速度値を 検出する形状に形成されてなることを特徴とする請求項 2または請求項3に記載の加速度センサ。

【請求項5】 上記導電性固定具は、上記導電性線材を 挟持する一対の同一形状の固定片からなることを特徴と する請求項2~請求項4のいずれか1項に記載の加速度 センサ。

【請求項6】 上記導電性線材及び振動センサからなる 振動系の固有振動数は、輸送物品が規定の衝撃を受けた 時に発生する衝撃作用時間を半周期とする振動数よりも 低い値に設定されていることを特徴とする請求項1~請 求項5のいずれか1項に記載の加速度センサ。

【請求項7】 物品の輸送中の物理的環境の変化が所定のしきい値を超えた時に発生する信号を異常信号として送信するセンサと、このセンサの使用時間を計測し且つ 40 上記センサからの異常信号に基づいた信号を送信するタイマーと、このタイマーからの信号に基づいて物理的環境変化の異常を報知する報知手段とを備えたことを特徴とする輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項8】 物品の輸送中の物理的環境の変化が所定のしきい値を超えた時に発生する信号を異常信号として送信するセンサと、このセンサの使用時間を計測し且つ上記センサからの異常信号に基づいた信号を送信するタイマーと、このタイマーからの信号に基づいて上記異常信号の検出時刻を記憶する記憶手段と、この記憶手段の

-記憶内容を表示する表示手段とを備えたことを特徴とす

【請求項9】 上記記憶手段の記憶内容を取り出し、上記表示手段に表示させる取出手段を設けたことを特徴とする請求項8に記載の輸送時の物理的変化検出装置。

る輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項10】 請求項1~請求項6 に記載の加速度センサを上記センサとして設けたことを特徴とする請求項7~請求項9のいずれか1項に記載の輸送時の物理的変化検出装置。

10 【請求項11】 温度センサを上記センサとして設けた ことを特徴とする請求項7~請求項9のいずれか1項に 記載の輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項12】 湿度センサを上記センサとして設けた ことを特徴とする請求項7~請求項9のいずれか1項に 記載の輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項13】 静電圧センサを上記センサとして設けたことを特徴とする請求項7~請求項9のいずれか1項に記載の輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項14】 リセット手段を設けたことを特徴とす 20 る請求項7~請求項13のいずれか1項に記載の輸送時 の物理的変化検出装置。

【請求項15】 取付手段を上記物品に着脱可能にした ことを特徴とする請求項7~請求項14のいずれか1項 に記載の輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項16】 粘着テープを上記取付手段として設けたことを特徴とする請求項15に記載の輸送時の物理的変化検出装置。

【請求項17】 ネシ止め部材を上記取付手段として設けたことを特徴とする請求項15に記載の輸送時の物理的変化検出装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、加速度センサ及び 輸送時の物理的変化検出装置に関し、更に詳しくは、精 密機器等の物品の輸送過程で受ける物理的環境の変化を 把握し、物品の不良発生原因を特定することができ、輸 送の信頼性を向上することができる加速度センサ及び輸 送時の物理的変化検出装置に関する。

[0002]

(従来の技術及び発明が解決しようとする課題)精密機器等の梱包製品を輸送する際には、梱包製品のトラック等の車両への積み込み、積み下ろし作業があり、また、輸送中には道路等の状況により梱包製品が振動し、その度毎に梱包製品は衝撃を受ける。積み荷の状況が悪ければ、輸送時の振動により積み荷が倒れることがあり、その時に積み荷が強い衝撃を受ける。特に、コンピュータ、測定機器等の精密機器のような高価な梱包製品は特に衝撃に対する注意を怠ってはならない。例えば、積み込み、積み下ろしの際に精密機器をぶつけたりすると、精密機器に大きな衝撃が加わる。この時、精密機器が許

2



20

容範囲内の衝撃を受けたのであれば何等問題はない。し かし、精密機器が許容範囲を超える衝撃を受けると破損 することすらあり、このような場合には保証問題にもな りかねない。ところが、その衝撃が何時の時点によるも のか、如何なる原因によるものかを特定することができ ないと、損傷原因を究明することができない。また、梱 包製品によっては輸送時の温度や湿度、更に静電圧等の 影響により物品を損なう虞がある。

【0003】そとで、とのような衝撃、輸送時の温度や 湿度、更に静電圧等を簡単且つ確実に検出でき、しかも 10 安価に製造できるセンサの開発が望まれているが、との ような要望に応えるセンサは未だ開発されていない。

【0004】本発明は、上記課題を解決するためになさ れたもので、物品の輸送時に衝撃に伴う加速度を簡単且 つ正確に検出することができ、しかも構造が簡単で低コ ストで製造することができる加速度センサを提供するこ とを目的としている。また、物品の輸送過程で受ける物 理的環境の変化を把握し、物品の不良発生原因を特定す ることができ、輸送の信頼性を向上することができる輸 送時の物理的変化検出装置を提供することを目的として いる。

[0005]

[課題を解決するための手段] 本発明の請求項1 に記載 の加速度センサは、衝撃に伴う、予め設定されたしきい 値以上の加速度を検出する加速度センサであって、配線 基板上に配設された導電性固定具と、この導電性固定具 から上記配線基板に沿って張り出す導電性板バネの先端 に固定された導電性の振動センサと、この振動センサの 上下との間に隙間を介して上記配線基板上に配設された 導電性接触具とを備え、上記導電性板バネと上記導電性 30 接触具の接触によりしきい値以上の加速度を検出すると とを特徴とするものである。

[0006] 本発明の請求項2に記載の加速度センサ は、衝撃に伴う、予め設定されたしきい値以上の加速度 を検出する加速度センサであって、配線基板上に配設さ れた導電性固定具と、この導電性固定具から上記配線基 板に沿って張り出す導電性線材の先端に固定された円柱 状で導電性の振動センサと、この振動センサの周面を隙 間を介して囲む接点用の孔を有し且つこの接点用の孔で 上記振動センサを囲むように上記配線基板上に配設され 40 た導電性接触具とを備え、上記振動センサと上記導電性 接触具の接触によりしきい値以上の加速度を検出すると とを特徴とするものである。

【0007】また、本発明の請求項3に記載の加速度セ ンサは、請求項2に記載の発明において、上記配線基板 により直角座標系のXY面を形成すると共に、上記振動 センサを直角座標系の原点に配置し且つ上記導電性線材 をX軸とY軸の挟む角度を二等分する位置に配置したこ とを特徴とするものである。

【0008】また、本発明の請求項4に記載の加速度セ 50

ンサは、請求項2または請求項3に記載の発明におい て、上記孔はX、Y、Zで等しい加速度値を検出する形・ 状に形成されてなることを特徴とするものである。

【0009】また、本発明の請求項5に記載の加速度セ ンサは、請求項2~請求項4のいずれか1項に記載の発 明において、上記導電性固定具は、上記導電性線材を挟 持する一対の同一形状の固定片からなることを特徴とす るものである。

【0010】また、本発明の請求項6に記載の加速度セ ンサは、請求項1~請求項5のいずれか1項に記載の発 明において、上記導電性線材及び振動センサからなる振 動系の固有振動数は、輸送物品が規定の衝撃を受けた時 **に発生する衝撃作用時間を半周期とする振動数よりも低** い値に設定されていることを特徴とするものである。

【0011】また、本発明の請求項7に記載の輸送時の 物理的環境変化検出装置は、物品の輸送中の物理的環境 の変化が所定のしきい値を超えた時に発生する信号を異 常信号として送信するセンサと、このセンサの使用時間 を計測し且つ上記センサからの異常信号に基づいた信号 を送信するタイマーと、このタイマーからの信号に基づ いて物理的環境変化の異常を報知する報知手段とを備え たことを特徴とするものである。

【0012】また、本発明の請求項8に記載の輸送時の 物理的環境変化検出装置は、物品の輸送中の物理的環境 の変化が所定のしきい値を超えた時に発生する信号を異 常信号として送信するセンサと、このセンサの使用時間 を計測し且つ上記センサからの異常信号に基づいた信号 を送信するタイマーと、このタイマーからの信号に基づ いて上記異常信号の検出時刻を記憶する記憶手段と、と の記憶手段の記憶内容を表示する表示手段とを備えたと とを特徴とするものである。

【0013】また、本発明の請求項9に記載の輸送時の 物理的環境変化検出装置は、請求項8に記載の発明にお いて、上記記憶手段の記憶内容を取り出し、上記表示手 段に表示させる取出手段を設けたことを特徴とするもの である。

【0014】また、本発明の請求項10に記載の輸送時 の物理的環境変化検出装置は、請求項7~請求項9のい ずれか1項に記載の発明において、請求項1~請求項6 **に記載の加速度センサを上記センサとして設けたことを** 特徴とするものである。

【0015】また、本発明の請求項11に記載の輸送時 の物理的環境変化検出装置は、請求項7~請求項9のい ずれか1項に記載の発明において、温度センサを上記セ ンサとして設けたことを特徴とするものである。

【0016】また、本発明の請求項12に記載の輸送時 の物理的環境変化検出装置は、請求項7~請求項9のい ずれか 1 項に記載の発明において、湿度センサを上記セ ンサとして設けたことを特徴とするものである。

【0017】また、本発明の請求項13に記載の輸送時



20

5

の物理的環境変化検出装置は、請求項7~請求項9のいずれか1項に記載の発明において、静電圧センサを上記センサとして設けたことを特徴とするものである。

【0018】また、本発明の請求項14に記載の輸送時の物理的環境変化検出装置は、請求項7~請求項13のいずれか1項に記載の発明において、リセット手段を設けたことを特徴とするものである。

【0019】また、本発明の請求項15に記載の輸送時の物理的環境変化検出装置は、請求項7~請求項14のいずれか1項に記載の発明において、取付手段を上記物 10品に着脱可能にしたことを特徴とするものである。

[0020]また、本発明の請求項16に記載の輸送時の物理的環境変化検出装置は、請求項15に記載の発明において、粘着テーブを上記取付手段として設けたことを特徴とするものである。

[0021] また、本発明の請求項17に記載の輸送時の物理的環境変化検出装置は、請求項15に記載の発明において、ネジ止め部材を上記取付手段として設けたことを特徴とするものである。

[0022]

【発明の実施の形態】以下、図1~図15に示す実施形態に基づいて本発明を説明する。尚、図1は本発明の加速度センサの一実施形態を示す斜視図、図2は図1に示す加速度センサを示す図で、(a)はその平面図、

(b)はその側面図、図3は図1に示す加速度センサの固定具を示す図で、(a)はその側面図、(b)は

(a)の一部を破断して示す正面図、図4は図1に示す振動センサと接点孔との関係を示す正面図、図5は他の実施形態の振動センサと接点孔との関係を示す正面図、図6は図1に示す加速度センサの配置図、図7は図1に 30示す加速度センサの衝撃による波形を示す図、図8は図1に示す加速度センサを組み込んだ本発明の物理的環境変化検出装置の一実施形態を示す平面図、図9は図8に示す環境変化検出装置とは別のケースを示す外観図、図10は図8に示す物理的環境変化検出装置の構成を示すブロック図、図11は図8に示す物理的環境変化検出装置を梱包製品に取り付けた状態の一例を示す斜視図、図12~図15はぞれぞれ本発明の物理的環境変化検出装置の他の実施形態のセンサを示す説明図である。

【0023】本実施形態の加速度センサ10は、例えば 40 図1に示すように、ブリント配線基板11上に配設された導電性金属からなる固定具12と、この固定具12からブリント配線基板11に沿って水平に張り出す断面円形の導電性線材(例えば、ビアノ線)13と、このビアノ線13の張り出し端に固定された導電性金属からなる円柱形の振動センサ14と、この振動センサ14の周面を隙間を介して囲む接点用の孔(以下、「接点孔」と称す。)15Aを有しし且つこの接点孔15Aで振動センサ14を囲むようにブリント配線基板11上に配設された導電性接触具15とを備え、例えば後述の本発明の物 50

理的環境変化検出装置(以下、単に「環境変化検出装置」と称す。)内に物理的環境の変化を検出するセンサとして組み込んで使用されるものである。そして、例えば環境変化検出装置は使用開始時に電源を投入すると、タイマーでタイムカウントを開始し、その後加速度センサ10で所定の大きさの加速度を検出した時に振動センサ14が接点孔15Aと接触して固定具12と導電性接触具15間を導通し、しきい値を超える加速度を検出するようにしてある。

【0024】従って、環境変化検出装置を精密機器等の梱包製品に取り付けて使用すれば、何等かの原因で梱包製品に衝撃が作用し、その衝撃に伴う加速度が予め設定されたしきい値を超えた時には後述のようにしきい値を検出した時刻を表示する。この動作により衝撃のあった時刻を特定することができる。

【0025】而して、上記固定具12は正面形状が略逆 丁字状に形成され、導電性接触具15は側面形状が略し 字状に形成されている。次に、これら両者12、15に ついて以下に詳述する。

【0026】上記固定具12は、図2の(a)、(b) に示すように、矩形状の基台部12Aと、基台部12A の幅方向の中心で全長に渡って垂直に立ち上がる矩形状 の固定部12Bと、基台部12Aの幅方向両側端からそ れぞれ垂直下方に延びる4箇所の脚部120とからなっ ている。また、プリント配線基板11には各脚部120 に対応するスルーホール11Aが形成されている。そし て、固定具12は脚部12C及びスルーホール11Aを 介してプリント配線基板11に対して実装するようにな っている。更に、固定具12は、図2の(a)に示すよ うに、一対の固定片16、16からなる半割構造になっ ている。固定片16の上部は図3の(a) に示すように 前後に分かれ、同図の(b)に示すように各部分の内側 にピアノ線13を挟む溝16Aが形成されている。固定 片16の高さ方向の略中間位置で前後方向2箇所にエン ボス加工部16 Bが形成されている。従って、一対の固 定片16、16でピアノ線13を挟み、固定部12Bを 押し付けてエンボス加工部16Bを嵌合させることによ り、固定部12日でピアノ線13を確実に挟持すること ができる。尚、ピアノ線13は振動センサ14の重みで 殆ど撓まない長さに設定されている。

【0027】上記導電性接触具15は、図2の(a)、(b)に示すように、矩形状の基台部15Bと、基台部15Bの長手方向前方端(固定具12側を後方とする)から幅方向全長に渡って垂直に立ち上がる矩形状の接点部15Cと、基台部15Bの幅方向両側端からそれぞれ垂直下方に延びる4箇所の脚部15Dとからなり、各脚部15D及びスルーホール11Aを介してブリント配線基板11に実装するようになっている。そして、接点孔

15Aは矩形状の接点部15Bに例えば円形状に形成さ io れ、この接点孔15Aと振動センサ15の外周との間に



全周に渡って均一な隙間が形成されている(図4参照)。この隙間の間隔は加速度センサ10に作用する加速度の大きさによって異なった大きさに設定する。検出すべき加速度が大きければ隙間の寸法は大きく設定され、検出すべき加速度が小さければ隙間の寸法が小さく設定される。従って、加速度センサ10は検出すべき加速度の大きさに応じて複数準備され、複数の製品それぞれの耐震性に合わせて異なったものが使用されることになる。

[0028] 例えば、加速度センサ10で検出すべき加 10速度を α としきい値として設定し、ピアノ線13の長さをし、ピアノ線13の機弾性係数をE、ピアノ線13の断面二次モーメントを1、振動センサ14の質量をmと設定すると、これらの値と振動センサ14の周面と導電性接触具15の接点孔15A間の距離(隙間の寸法)Dとの間には下記の式で表される関係にある。但し、 $F=m*\alpha$ である。 $D=F*L*L*L/3*E*1=m*\alpha*L*L*L/3*E*1$

[0029] 加速度センサ10を作製する場合には、そのセンサで検出すべき加速度 αを予めしきい値として設定すれば、加速度センサ10の各構成部材の物性は使用材料によって既知の値であるため、各構成部材の寸法を適宜設定するととで加速度センサ10を作製することができる。例えば、同一の構成部材を用いる場合には、隙間距離Dの大きさを適宜変えるだけで複数の加速度(しきい値)に対応した加速度センサ10を複数作製することができる。また、ビアノ線13の長さを変えて複数の加速度センサ10を作る場合には、それぞれの長さに応じた位置に固定具12及び導電性接触具15を配置しなくてはならないため、ブリント配線基板11には固定具なくてはならないため、ブリント配線基板11には固定具は2012あるいは導電性接触具15を異なった位置に配置できるように図2の(a)に示すように予備のスルーホール11Aが複数箇所に準備されている。

【0030】また、図6に示すように、上記ブリント配線基板11は例えばX軸、Y軸及びZ軸からなる直角座標系のXY面として形成されている。振動センサ14はその中心がX-Y座標の原点に配置され、ピアノ線13はX軸とY軸の挟む角度を二等分する位置に配置されている。従って、このように配置することで、X方向またはY方向に加速度αが作用すると、振動センサ14には 40接触部15Cの面の水平方向(接点孔方向)へαcos45°の加速度が作用して接点孔15Aに接触すれば、この加速度センサ10で検出すべきしきい値は加速度αとして設定されていることになる。つまり、加速度センサ10はX、Y方向の実際の加速度の約70%の加速度を検出する大きさの接点孔15Aを有することになる。

【0031】一方、2方向の加速度に関してはX、Y方向の場合とは異なる。ピアノ線13は2軸に対して垂直に配置されているため、接点孔15Aでは2方向の加速 50

度をその大きさで検出する。つまり、振動センサ14は X、Y方向よりもZ方向の加速度をしきい値として鋭敏 に検出する。本実施形態のように接点孔15 Aが振動センサ14の同心円であれば、X、Y、Z方向の加速度の 感度の比(X/Y/Z)は、 α cos45°/ α cos45°/

【0032】また、上記ピアノ線13及び振動センサ14からなる振動系の固有振動数は、輸送される物品が規定の衝撃を受けた時に発生する衝撃作用時間を半周期とする振動数よりも低い値に設定されている。例えば、物品が衝撃を受けた時の衝撃作用時間が t 秒であるとすると、その周波数 f は1/(2×t) [Hz]となる。従って、本実施形態の振動系の固有振動数は2 t より低い値に設定され、衝撃による共振を防止し、加速度センサ10による検出値の再現性を向上させている。尚、本実施形態のピアノ線13及び振動センサ14からなる振動系は例えば図7に示す波形を示す。

[0033]図8、図10はぞれぞれ本実施形態の加速 度センサ10を組み込んだ本発明の輸送時の環境変化検 出装置の一実施形態を示す図である。本実施形態の環境 変化検出装置20は、各図に示すように、輸送中物品

(例えば、精密機器等の梱包製品)の物理的環境(本実 施形態の場合には加速度)の変化が所定のしきい値を超 えた時に発生する信号を異常信号として送信する加速度 センサ10(図10では単に「センサ」として図示して ある。)と、この加速度セ ンサ10の使用時間を計測 し且つ加速度センサ10からの異常信号をマイクロコン ピュータ21を介して受信しその時刻を送信するタイマ -22と、このタイマー22から送信された時刻を記憶 する記憶装置23と、これらの構成部品を操作する操作 部24と、この操作部24を介して作動するマイクロコ ンピュータ21を介して記憶装置23で記憶された時刻 等をデジタル表示する液晶表示装置等からなる表示器2 5と、これらを駆動する電源26と、これらの部材を収 納する、全体として正三角形を呈する薄型のケース27 とを備え、例えば図11に示す梱包製品30に取り付け て使用するようになっている。また、タイマー22には 種々の時間設定をすることができる。例えば梱包製品3 0を国内で輸送する場合には国内の標準時を設定し、国 外へ輸送する場合には世界標準時を設定することができ る。また、輸送時間を知りたい場合には零時間を設定 し、輸送開始時の時間を零にすることで所要時間を知る ことができる。



【0034】上記操作部24は、電源26を投入、遮断 する電源スイッチ24Aと、マイクロコンピュータ21 を介して記憶装置23の記憶内容を呼び出す呼び出しボ タン24Bと、マイクロコンピュータ21及びタイマー 23をリセットするリセットスイッチ24Cとを有して いる。加速度センサ10、マイクロコンピュータ21、 タイマー22及び記憶装置23はいずれもプリント配線 基板11に実装されている。また、ケース27の裏面に は例えば両面粘着テーブが取り付けられ、両面粘着テー プを介して環境変化検出装置20を梱包製品に例えば粘 10 着テープ等を介して貼着して使用するようになってい る。

【0035】而して、上記環境変化検出装置20は操作 部24の電源スイッチ24Aを投入するとマイクロコン ピュータ21及びタイマー22がそれぞれ作動し、その 瞬間から時間を計測し始め、加速度センサ10が所定の しきい値以上の加速度を検出した時にはその時刻を記憶 装置23で記憶するようになっている。また、環境変化 検出装置20は輸送途中にしきい値を超える加速度を複 数回検出すれば、それぞれの検出時刻を記憶装置23で 20 記憶するようになっている。輸送終了後には呼び出しボ タン24Bを操作すれば加速度センサ10でしきい値を 検出した時の時刻を記憶装置23から呼び出して液晶表 示画面22 に検出時刻を逐次デジタル表示する。尚、図 8に示す環境変化検出装置20では底辺が基準線にな り、この基準線が加速度センサ10のX軸と平行になっ ている。

【0036】また、上記環境変化検出装置20のケース 27 に代えて図9に示す三角形状のケース27 を用い るととができる。とのケース27'の各項角部にはそれ 30 すピアノ線13の先端に固定された振動センサ14と、 ぞれネジ止め用の孔27'Aが形成され、各孔孔27' Aを介して環境変化検出装置20°を梱包製品30に対 してネジ止め固定することができる。このケース271 の裏面には両面粘着テープ28%を取り付け、両面粘着 テープ28'をネジ止めと並行して用いることができ る。その他は図8の環境変化検出装置20と同様に構成 されている。

【0037】上記環境変化検出装置20を梱包製品に取り り付けた状態を示したものが図11である。例えば、精 密機器を輸送する場合には、図11に示すように梱包材 40 31で精密機器30を梱包する。そして、適当な位置に 環境変化検出装置20を同図に示すように取り付ける。 この際環境変化検出装置20の基準線を水平に配置す

【0038】例えば、梱包製品30を輸送時には、環境 変化検出装置20の電源スイッチ24Aを投入すると、 その瞬間からマイクロコンピュータ21及びタイマー2 2が作動する。そして、輸送時に例えば図11のA方向 の衝撃が梱包製品30に作用した場合には、環境変化検 出装置20の加速度センサにはX方向の加速度が作用す

ることになり、この時の加速度が予め設定されたしきい 値よりも小さければ環境変化検出装置20は何等変化す ることなくタイマー22で時間の計測を継続する。しか し、万一、しきい値(精密機器の耐衝撃性の許容値を超 え、製品を保証限度を超える値)を超える衝撃が梱包製 品30に作用すれば、加速度センサ10の振動センサが 導電性接触具の接点孔と接触し、この検出時刻をマイク ロコンピュータ21及びタイマー22を介して記憶装置 23で記憶する。加速度センサ10でしきい値を超える 加速度を複数回に渡って検出すれば、それぞれの検出時 刻を記憶装置23で順次記憶する。

【0039】輸送終了後、梱包製品30に付設された環 境変化検出装置20の呼び出しボタン24Bを操作すれ ば、マイクロコンピュータ21を介して記憶装置23の 記憶内容を表示器25に逐次表示し、梱包製品30がし きい値を超える異常な衝撃を受けた時刻を国内標準時、 世界標準時で、あるいは輸送開始からの所要時間で知る ことができる。従って、輸送過程の如何なる時点でしき い値を超える衝撃を受けたかが判り、梱包製品30の損 傷原因の究明に役立つ。また、逆に、輸送先で梱包製品 30の受け取った時に呼び出しボタン24Bを操作して も表示器25に時間が表示されなければ、輸送過程で梱 包製品30に悪影響を及ぼすような衝撃を受けなかった ことになる。また、輸送後には操作部24のリセットス. イッチ24Cを操作することで環境変化検出装置20を 繰り返し使用することができる。

【0040】以上説明したように本実施形態によれば、 ブリント配線基板11上に配設された固定具12と、と の固定具12からブリント配線基板11に沿って張り出 この振動センサ14の周面を隙間を介して囲む接点孔1 5Aを有し且つこの接点孔15Aで振動センサ14を囲 むようにプリント配線基板11上に配設された導電性接) 触具15とを備え、振動センサ14と導電性接触具15. の接触により予め設定された加速度あるいはそれ以上の 加速度を検出するようにしたため、例えば衝撃に基づい た加速度を三次元方向で簡単且つ確実に検出でき、しか も構造が簡単で低コストで製造できる加速度センサ10. を得ることができる。

【0041】また、本実施形態によれば、プリント配線 基板11により直角座標系のXY面を形成すると共に、 振動センサ14を直角座標系の原点に配置し、しかもピ アノ線13をX軸とY軸の挟む角度を二等分する位置に 配置したため、X、Y方向の加速度を同一の感度で検出 できる加速度センサ10を得ることができる。また、導 電性接触具15の接点孔15AはX、Y、Zで等しい加 速度値を検出する楕円形に形成されているため、X、 Y、Z方向の加速度を同一感度で検出できる加速度セン サ10を得ることができ、固定具12がピアノ線13を 挟持する一対の同一形状の固定片16、16からなるた



20

30

50

め、各固定片16を金型で量産するととができ、加速度センサ10の更なる低コスト化を達成することができる。更に、ピアノ線13及び振動センサ14からなる振動系の固有振動数は輸送物品が規定の衝撃を受けた時に発生する衝撃作用時間を半周期とする振動数よりも低い値に設定されているため、梱包製品30に衝撃が加わっても振動系が共振せず、常に再現性の良い検出を行うことができる。

【0042】また、上記加速度センサ10を用いた物理 的変化検出装置20によれば、梱包製品30の輸送中の 加速度の変化が所定のしきい値を超えた時に発生する信 号を異常信号として送信する加速度センサ10と、この 加速度センサ10の使用時間を計測し且つ加速度センサ 10からの異常信号に基づいた信号を送信するタイマー 22と、このタイマー22からの信号に基づいて異常信 号の検出時刻をマイクロコンピュータ21を介して記憶 する記憶装置23と、との記憶装置23の記憶内容を呼 び出しボタン24Bを介して呼び出して表示する表示器 25とを備えているため、加速度センサ10を介して精 密機器等の梱包製品30の輸送過程で受ける衝撃に基づ いた加速度の変化を把握し、加速度センサ10でしきい 値を超える加速度を検出した時にはその時刻を呼び出し ボタン24 Bを介して記憶装置23から呼び出し表示器 25に表示させることで、梱包製品30の不良発生原因 が衝撃によるものであるを知ることができると共に衝撃 の加わった回数及びそれぞれの時刻を特定することがで きる。呼び出しボタン24Bを操作しても表示器25に 時刻が表示されなかった時には梱包製品30には何等異 常のなかったことを知ることができ、輸送の信頼性を向 上することができる。

【0043】また、本実施形態によれば、環境変化検出 装置20はリセットスイッチ24Cを有し、しかも粘着 テープを介して着脱自在になっているため、リセットス イッチ24Cによってマイクロコンピュータ21及びタ イマー22をリセットすることにより環境変化検出装置 20を繰り返し着脱して使用することができる。

【0044】また、図12は本発明の加速度センサの他の実施形態を示す図である。図12に示す加速度センサ10'は、ブリント配線基板11'上に配設された導電性金属からなる固定具12'からブリント配線基板11'に沿って水平に張り出す導電性板パネ13'と、この導電性板パネ13'の張り出し端に固定された導電性金属からなる矩形状の振動センサ14'と、この振動センサ14'の上下両面との間で隙間を介して挟むようにブリント配線基板11'上に配置され且つ側面形状がコ字状に形成された導電性接触具15'と、この導電性接触具15'を支持する支持体15'Aとを備え、振動センサ14'が上下に振幅し、衝撃に伴う、しきい値を越えた加速度を検出するようになっている。この加速度センサ10'は上記加速度センサ

12

10と同様に環境変化検出装置のセンサとして用いられ、上記実施形態に準じた作用効果を期することができる。

【0045】上記実施形態では物理的環境として加速度を検出することにより輸送中の異常を把握する加速度センサ10、10、及びこの加速度センサ10、10、を有する物理的変化検出装置20について説明したが、物理的環境としては加速度の他に、温度、湿度、静電圧及び湿度等を挙げることができる。

【0046】例えば、図13は環境変化検出装置のセンサとして用いられる温度センサ40を示す図である。との温度センサ40は、同図に示すように、プリント配線基板41上に配設された導電性金属からなる固定具42と、この固定具42からプリント配線基板41に沿って水平に張り出し且つ温度上昇により張り出し端が上方へ反り上がるバイメタル43と、このバイメタル43が所定量反り上がった時に接触するようにプリント配線基板41上に配置され且つ側面形状が略逆Z字状に形成された導電性接触具44とを備え、輸送中の環境温度が許容限界であるしきい値に達した時に、そのしきい値を検出するようになっている。この温度センサ40は上記各実施形態の加速度センサに代えて環境変化検出装置に組み込むことで輸送物品の温度を管理をすることができる。

【0047】とのような環境変化検出装置を用いることにより輸送過程で許容温度であるしきい値を超えた時には、環境変化検出装置を介してその時刻を特定することができる。従って、温度管理が必要は物品を搬送する場合に本実施形態の温度センサ40及び温度センサ40を有する環境変化検出装置を好適に使用することができる。

【0048】図14は環境変化検出装置のセンサとして 用いられる静電圧センサ50を示す図である。この静電 圧センサ50は、同図に示すように、絶縁基板51と、 この絶縁基板51を上下両面から挟む金属板52、53 と、両金属板52、53間の静電圧の検出回路54とを 備え、輸送中の静電環境が許容限界であるしきい値に達 した時に、そのしきい値を検出して輸送物品の静電圧を 管理をするようになっている。静電センサ50を環境変 化検出装置のセンサとして用いることで、精密機器等の 部品が静電破壊しているか否かの判断をすることがで き、また、そのしきい値を超えた時刻を特定することが でき、静電破壊の原因究明をすることができる。

【0049】図15は環境変化検出装置のセンサとして用いられる湿度センサ60を示す図である。この湿度センサ60は、同図に示すように、ブリント配線基板61上に配設された導電性金属からなる固定具62と、この固定具62からブリント配線基板61に沿って水平に張り出し目つ湿度上昇により張り出し端が上方へ反り上がるバイメタル63と、このバイメタル63が所定量反り上がった時に接触するようにブリント配線基板61上に



配置され且つ側面形状が略逆 Z 字状に形成された導電性接触具64とを備え、輸送中の環境湿度が許容限界であるしきい値に達した時に、そのしきい値を検出するようになっている。この湿度センサ60を環境変化検出装置に組み込むことで輸送物品の湿度を管理をすることができる。湿度による影響を受け易い梱包製品に適用することができる。

【0050】上記各実施形態ではマイクロコンピュータ 21、タイマー22、記憶装置23、操作部24及び表示器25を備え、環境変化の異常が発生した時刻を表示 10器25に表示する環境変化検出装置20について説明したが、本発明の環境変化検出装置はセンサ及び警報器、警報灯等の報知手段を備えたものであれば、環境変化の異常の有無を知ることができる。また、環境変化検出装置の記憶手段を省略し、センサの検出信号に基づいてその時刻を表示手段に表示し、その後タイマーが作動しないようにしても良い。この場合には少なくとも最初に発生した異常の時刻を知ることができる。

[0051]

【発明の効果】本発明の請求項1 に記載の発明によれば、衝撃に伴う加速度を簡単且つ正確に検出することができ、しかも構造が簡単で低コストで製造することができる加速度センサを提供することができる。

【0052】また、本発明の請求項2に記載の発明によれば、請求項1に記載の発明において、X、Y方向の加速度を同一の感度で検出できる加速度センサを提供することができる。

【0053】また、本発明の請求項3に記載の発明によれば、請求項1または請求項2に記載の発明において、 X、Y、2方向の加速度を同一の感度で検出できる加速 度センサを提供することができる。

【0054】また、本発明の請求項4に記載の発明によれば、請求項1~請求項3のいずれか1項に記載の発明において、各固定片を金型で量産することができ、加速度センサ10の更なる低コスト化を達成することができる加速度センサを提供することができる。

【0055】また、本発明の請求項5に記載の発明によれば、請求項1~請求項4のいずれか1項に記載の発明において、検出精度の再現性に優れた加速度センサを提供することができる。

【0056】また、本発明の請求項6に記載の発明によれば、検出精度の再現性に優れた加速度センサを提供することができる。

【0057】また、本発明の請求項7~請求項17に記載の発明によれば、物品の輸送過程で受ける物理的環境の変化を把握し、物品の不良発生原因を特定することが

エアレがアキス

でき、輸送の信頼性を向上することができる輸送時の物理的変化検出装置を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】図1は本発明の加速度センサの一実施形態を示す斜視図である。

【図2】図1に示す加速度センサを示す図で、(a)はその平面図、(b)はその側面図である。

【図3】図1に示す加速度センサの固定具を示す図で、

(a)はその側面図、(b)は(a)の一部を破断して 示す正面図である。

【図4】図1に示す振動センサと接点孔との関係を示す 正面図である。

【図5】他の実施形態の振動センサと接点孔との関係を 示す正面図である。

【図6】図1に示す加速度センサの配置図である。

【図7】図1に示す加速度センサの衝撃による波形を示す図である。

【図8】図1に示す加速度センサを組み込んだ本発明の 物理的環境変化検出装置の一実施形態を平面図である。

10 (図9)図8に示す環境変化検出装置とは異なったケースを示す外観図である。

【図10】図8に示す物理的環境変化検出装置の構成を示すブロック図である。

【図11】図8に示す物理的環境変化検出装置を梱包製品に取り付けた状態の一例を示す斜視図である、

【図12】本発明の物理的環境変化検出装置の他の実施 形態のセンサを示す説明図である。

【図13】本発明の物理的環境変化検出装置の更に他の 実施形態のセンサを示す説明図である。

X、Y、Z方向の加速度を同一の感度で検出できる加速 30 【図14】本発明の物理的環境変化検出装置の更に他の度センサを提供することができる。 実施形態のセンサを示す説明図である。

【図15】本発明の物理的環境変化検出装置の更に他の 実施形態のセンサを示す説明図である。

【符号の説明】

- 10 加速度センサ
- 11 プリント配線基板(配線基板)・
- 12 固定具(導電性固定具)
- 13 ピアノ線(導電性線材)
- 14 振動センサ(振動センサ)
- 40 1.5 導電性接触具
 - 15A 接点孔
 - 16 固定片
 - 20、20′ 環境変化検出装置
 - 22 タイマー
 - 23 記憶装置(記憶手段)
 - 25 表示器(表示手段)



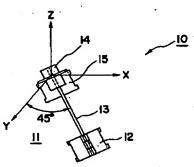


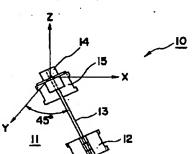
【図2】

11

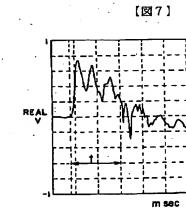
l I2C

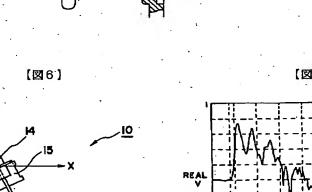
12A 12C

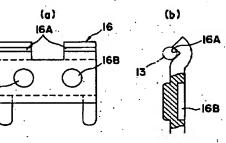




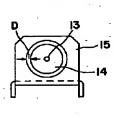
I6B

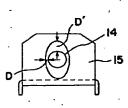


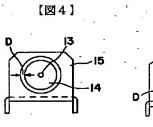


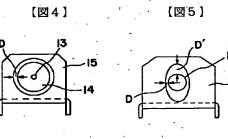


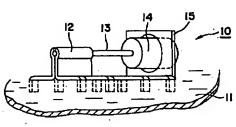
【図3】

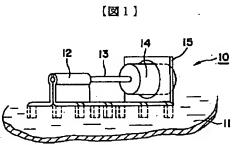








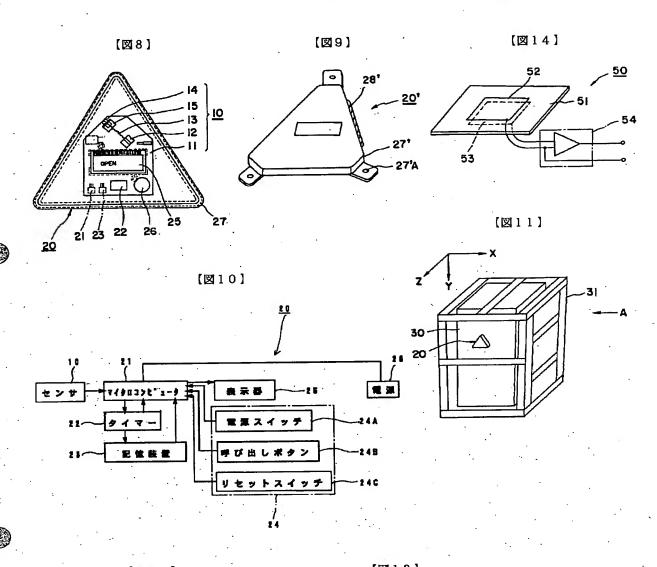


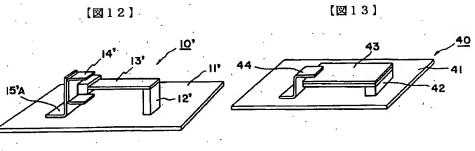


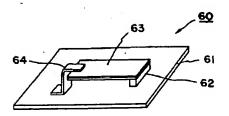
(9)

(a):

(b)







[図15]